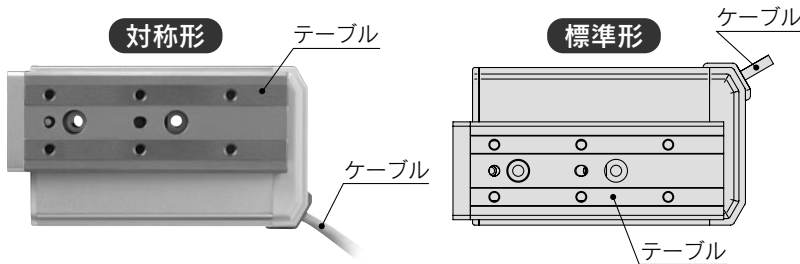
SMC株式会社 印刷K D-G 11250OP '09-552
本社：〒101-0021 東京都千代田区外神田4-14-1 秋葉原UDX 15F
URL : http://www.smcworld.com

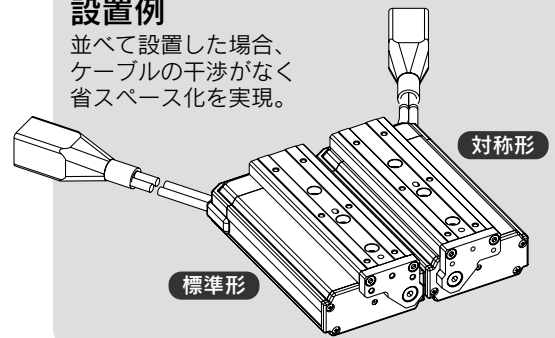

# 電動スライドテーブル／対称形
# LESH□L Series

## ■電動スライドテーブルに対称形を追加！

### テーブルおよびケーブルの位置が標準品と反対になり設計の幅が広がります。

対称形

標準形

**設置例**

並べて設置した場合、ケーブルの干渉がなく省スペース化を実現。

機種選定方法等の詳細についてはLESシリーズカタログ(CAT.S100-78)をご参照ください。

## 型式表示方法

**LESH 8 L □ J - 50 □ □ - R 1 6N 1 □**

**サイズ**

| 8 |
|---|
| 16 |
| 25 |

**対称形** (L)

**モータ種類**

| 無記号 | ステップモータ(サーボ DC24V) |
|---|---|
| A | サーボモータ注1) (DC24V) |

**リード(mm)**

| 記号 | LESH8L | LESH16L | LESH25L |
|---|---|---|---|
| K | 4 | 5 | 8 |
| J | 8 | 10 | 16 |

**ストローク**

| 型式 ＼ ストローク(mm) | 50 | 75 | 100 | 150 |
|---|---|---|---|---|
| LESH8 | ○ | ● | | |
| LESH16 | ○ | | ● | |
| LESH25 | ● | | ● | ● |

○:ロックなしのみ　●:ロック付･ロックなし

**モータオプション**

| 無記号 | なし |
|---|---|
| B | ロック付注2) |

注2) ボディサイズ8, 16の50ストロークは対応できません。

**ボディオプション**

| 無記号 | 基本形 |
|---|---|
| S | 防塵仕様注3) |

注3) ロッドカバーにスクレーパ内蔵、両エンドカバーにガスケットを装備。

**アクチュエータケーブル種類**

| 無記号 | ケーブルなし |
|---|---|
| R | ロボットケーブル(高屈曲ケーブル) |

**アクチュエータケーブル長さ**

| 無記号 | ケーブルなし | 8 | 8m注4) |
|---|---|---|---|
| 1 | 1.5m | A | 10m注4) |
| 3 | 3m | B | 15m注4) |
| 5 | 5m | C | 20m注4) |

注4) 受注生産

**コントローラ種類**注5)

| 無記号 | コントローラなし |
|---|---|
| 6N | コントローラ付(NPN) |
| 6P | コントローラ付(PNP) |

注5) コントローラ単体の詳細仕様はCAT.S100-78をご参照ください。

**I/Oケーブル長さ**

| 無記号 | ケーブルなし |
|---|---|
| 1 | 1.5m |
| 3 | 3m |
| 5 | 5m |

**コントローラ取付方法**

| 無記号 | ねじ取付形 |
|---|---|
| D注6) | DINレール取付形 |

注6) DINレールは付属しません。別途手配願います。

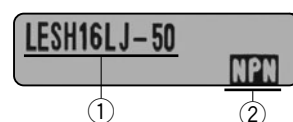
**⚠注意**

注1) CE対応品について
①EMCの適合性確認は、電動アクチュエータLESシリーズとコントローラLECシリーズとの組合せにて確認試験を行っています。
EMCは電動アクチュエータを組込んだお客様の装置・制御盤の構成や、その他の電気機器と配置、配線の関係により変化いたしますので、お客様の装置でご使用になられる設置環境での適合性確認はできません。従いまして、お客様にて最終的に機械・装置全体としてEMCの適合性を確認していただく必要があります。
②サーボモータ(DC24V)仕様は、ノイズフィルタセット(LEC-NFA)を組合せて確認試験を実施しております。
ノイズフィルタセットにつきましてはCAT.S100-78をご参照ください。
設置につきましてはLECA取扱説明書にてご確認願います。

**アクチュエータとコントローラはセットです** (コントローラ→LESシリーズカタログ(CAT.S100-78)をご参照ください。)

コントローラとアクチュエータの組合せが正しいか必ずご確認ください

**〈使用前には必ず下記をご確認ください〉**

①"アクチュエータ"と"コントローラ記載アクチュエータ品番"の一致
②パラレル入出力仕様(NPN･PNP)

※ご使用に関しては取扱説明書をご参照ください。取扱説明書は当社ホームページからダウンロード願います。http://www.smcworld.com/

注1) 押し当て推力の精度は±20％(F.S.)です。
注2) 押し当て動作時の速度は最低速度～20mm/sです。
注3) 耐振動：45～2,000Hz1掃引、送りねじ方向および直角方向にて誤動作なし。(初期値における)
耐衝撃：落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて誤動作なし。(初期値における)
注4) 消費電力とは、コントローラ含む運転時の消費電力を示します。
注5) 運転待機電力とは、コントローラ含む運転中に待機している時の消費電力を示します。押し当て運転時を除く。
注6) 瞬時最大電力とは、コントローラ含む運転時の瞬時最大電力を示します。電源容量の選定時に使用してください。
注7) ロック付のみ。
注8) ロック付を選択の場合は、消費電力を加算してください。

## 仕様

### ステップモータ(サーボ DC24V)

| 型式 | | | LESH8L | | LESH16L | | LESH25L | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| アクチュエータ仕様 | ストローク(mm) | | 50, 75 | | 50, 100 | | 50, 100, 150 | |
| | 可搬質量(kg) | 水平 | 2 | 1 | 6 | 4 | 9 | 6 |
| | | 垂直 | 0.5 | 0.25 | 2 | 1 | 4 | 2 |
| | 押し当て推力30％～70％(N)注1) | | 6～15 | 4～10 | 23.5～55 | 15～35 | 77～180 | 43～100 |
| | 速度(mm/s) | | 10～200 | 20～400 | 10～200 | 20～400 | 10～150 | 20～400 |
| | 押し当て速度(mm/s)注2) | | 10～20 | 20 | 10～20 | 20 | 10～20 | 20 |
| | 繰返し位置決め精度(mm) | | ±0.05 | | | | | |
| | ねじリード(mm) | | 4 | 8 | 5 | 10 | 8 | 16 |
| | 耐衝撃／耐振動($m/sec^2$)注3) | | 50／20 | | | | | |
| | 駆動方式 | | スベリねじ＋ベルト | | | | | |
| | ガイド方式 | | リニアガイド(循環) | | | | | |
| | 使用温度範囲(℃) | | 5～40(結露・凍結なきこと) | | | | | |
| | 使用湿度範囲(％) | | 35～85(結露・凍結なきこと) | | | | | |
| 電気仕様 | モータサイズ | | □20 | | □28 | | □42 | |
| | モータ種類 | | ステップモータ(サーボ DC24V) | | | | | |
| | エンコーダ(角変位センサ) | | インクリメンタル　A／B相(800パルス/回転) | | | | | |
| | 定格電圧(V) | | DC24±10％ | | | | | |
| | 消費電力(W)注4) | | 20 | | 43 | | 67 | |
| | 運転待機電力(W)注5) | | 7 | | 15 | | 13 | |
| | 瞬時最大電力(W)注6) | | 35 | | 60 | | 74 | |
| | コントローラ質量(kg) | | 0.15(ねじ取付形)、0.17(DINレール取付形) | | | | | |
| ロック仕様 | 形式 | 注7) | 無励磁作動型 | | | | | |
| | 保持力(N) | | 24 | 2.5 | 300 | 48 | 500 | 77 |
| | 消費電力(W)注8) | | 4 | | 3.6 | | 5 | |
| | 定格電圧(V) | | DC24±10％ | | | | | |

注1) LESH8LAの押し当て推力範囲は50～75％です。押し当て推力の精度は±20％(F.S.)です。
注2) 押し当て動作時の速度は最低速度～20mm/sです。
注3) 耐振動：45～2,000Hz1掃引、送りねじ方向および直角方向にて誤動作なし。(初期値における)
耐衝撃：落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて誤動作なし。(初期値における)
注4) 消費電力とは、コントローラ含む運転時の消費電力を示します。
注5) 運転待機電力とは、コントローラ含む最大負荷搭載での運転中に待機している時の消費電力を示します。押し当て運転時を除く。
注6) 瞬時最大電力とは、コントローラ含む運転時の瞬時最大電力を示します。電源容量の選定時に使用してください。
注7) ロック付のみ。
注8) ロック付を選択の場合は、消費電力を加算してください。

### サーボモータ(DC24V)

| 型式 | | | LESH8LA | | LESH16LA | | LESH25LA | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| アクチュエータ仕様 | ストローク(mm) | | 50, 75 | | 50, 100 | | 50, 100, 150 | |
| | 可搬質量(kg) | 水平 | 2 | 1 | 5 | 2.5 | 6 | 4 |
| | | 垂直 | 0.5 | 0.25 | 2 | 1 | 2.5 | 1.5 |
| | 押し当て推力50％～100％(N)注1) | | 7.5～11 | 5～7.5 | 17.5～35 | 10～20 | 18～36 | 12～24 |
| | 速度(mm/s) | | 10～200 | 20～400 | 10～200 | 20～400 | 10～150 | 20～400 |
| | 押し当て速度(mm/s)注2) | | 10～20 | 20 | 10～20 | 20 | 10～20 | 20 |
| | 繰返し位置決め精度(mm) | | ±0.05 | | | | | |
| | ねじリード(mm) | | 4 | 8 | 5 | 10 | 8 | 16 |
| | 耐衝撃／耐振動($m/sec^2$)注3) | | 50／20 | | | | | |
| | 駆動方式 | | スベリねじ＋ベルト | | | | | |
| | ガイド方式 | | リニアガイド(循環) | | | | | |
| | 使用温度範囲(℃) | | 5～40(結露・凍結なきこと) | | | | | |
| | 使用湿度範囲(％) | | 35～85(結露・凍結なきこと) | | | | | |
| 電気仕様 | モータサイズ | | □20 | | □28 | | □42 | |
| | モータ出力(W) | | 10 | | 30 | | 36 | |
| | モータ種類 | | サーボモータ(DC24V) | | | | | |
| | エンコーダ(角変位センサ) | | インクリメンタル　A／B(800パルス/回転)／Z相 | | | | | |
| | 定格電圧(V) | | DC24±10％ | | | | | |
| | 消費電力(W)注4) | | 58 | | 84 | | 144 | |
| | 運転待機電力(W)注5) | | 4(水平)／7(垂直) | | 2(水平)／15(垂直) | | 4(水平)／43(垂直) | |
| | 瞬時最大電力(W)注6) | | 84 | | 124 | | 158 | |
| | コントローラ質量(kg) | | 0.15(ねじ取付形)、0.17(DINレール取付形) | | | | | |
| ロック仕様 | 形式 | 注7) | 無励磁作動型 | | | | | |
| | 保持力(N) | | 24 | 2.5 | 300 | 48 | 500 | 77 |
| | 消費電力(W)注8) | | 4 | | 3.6 | | 5 | |
| | 定格電圧(V) | | DC24±10％ | | | | | |

## 質量

| 型式 | | LESH8L(A) | | LESH16L(A) | | LESH25L(A) | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ストローク(mm) | | 50 | 75 | 50 | 100 | 50 | 100 | 150 |
| 製品質量(kg) | ロックなし | 0.55 | 0.70 | 1.15 | 1.60 | 2.50 | 3.30 | 4.26 |
| | ロック付 | — | 0.93 | — | 1.90 | 3.10 | 3.90 | 4.86 |